

(19) 日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号
特開2000-267009
(P2000-267009A)

(43) 公開日 平成12年9月29日 (2000.9.29)

(51) Int.Cl.⁷

識別記号

F 1

テーマコード* (参考)

G 0 2 B 15/20
13/18

G 0 2 B 15/20
13/18

審査請求 未請求 請求項の数 8 O L (全 29 頁)

(21) 出願番号 特願平11-373945

(22) 出願日 平成11年12月28日 (1999.12.28)

(31) 優先権主張番号 特願平11-5056

(32) 優先日 平成11年1月12日 (1999.1.12)

(33) 優先権主張国 日本 (J P)

(71) 出願人 000006079

ミノルタ株式会社
大阪府大阪市中央区安土町二丁目3番13号
大阪国際ビル

(72) 発明者 河野 哲生

大阪市中央区安土町二丁目3番13号 大阪
国際ビル ミノルタ株式会社内

(72) 発明者 柳生 玄太

大阪市中央区安土町二丁目3番13号 大阪
国際ビル ミノルタ株式会社内

(74) 代理人 100085501

弁理士 佐野 静夫

(54) 【発明の名称】 ズームレンズ

(57) 【要約】

【課題】 負正2成分ズームにプラスチックレンズを効果的に配し、特にデジタルスチルカメラに適した、小型、高画質で安価なズームレンズを提供する。

【解決手段】 物体側から見た負正正3成分ズームにおいて、各レンズ群を構成するレンズ内、少なくとも1枚がプラスチックレンズであるとともに、以下の条件式を満足する構成とする。

$$0.8 < C_p < (N_1' - N_2) / \phi W < 0.8$$

$$0.45 < M_3 - M_2 < 0.90 \quad (\text{但し、} \phi T \leq \phi W < 1.6)$$

但し、 C_p はプラスチックレンズ曲率、 ϕW は広角端での全系のパワー、 N_1 、 N_2 はそれぞれ非球面の物体側、像側媒質のd線の屈折率、 M_2 、 M_3 はそれぞれ第2、第3レンズ群の移動量（広角端を基準にして物体側をーとする）、 ϕT は望遠端での全系のパワーである。

【特許請求の範囲】

【請求項1】 物体側から順に、負のパワーを有する第1レンズ群と、少なくとも1枚の正レンズと1枚の負レンズとから成り、正のパワーを有する第2レンズ群と、正のパワーを有する第3レンズ群とで構成され、少なくとも二つのレンズ群が移動し、第1レンズ群と第2レンズ群との間隔、及び第2レンズ群と第3レンズ群との間隔を変える事により、変倍を行うズームレンズであって、前記レンズ群を構成するレンズの内、少なくとも1枚がプラスチックレンズであるとともに、以下の条件式を満足する事を特徴とするズームレンズ；

$$-0.8 < Cp < 0.1 \quad (N = N_1) \quad \text{かつ} \quad W < 0.8 \\ -0.15 < M3 - M2 < 0.90 \quad (\text{但し、かつ} \quad W < 1.6)$$

但し、

Cp：プラスチックレンズ曲率

W：広角端での全系のパワー

N₁：非球面の物体側媒質のd線の屈折率

N₂：非球面の像側媒質のd線の屈折率

M3：第3レンズ群の移動量（広角端を基準にして物体側をとする）

M2：第2レンズ群の移動量（広角端を基準にして物体側をとする）

W：広角端での全系のパワーである

【請求項2】 物体側から順に、少なくとも1枚の正レンズと1枚の負レンズとから成り、負のパワーを有する第1レンズ群と、正のパワーを有する第2レンズ群と、正のパワーを有する第3レンズ群とで構成され、少なくとも二つのレンズ群が移動し、第1レンズ群と第2レンズ群との間隔、及び第2レンズ群と第3レンズ群との間隔を変える事により、変倍を行うズームレンズであって、前記第1レンズ群を構成するレンズの内、少なくとも1枚がプラスチックレンズであるとともに、以下の条件式を満足する事を特徴とするズームレンズ；

$$\text{かつ} \quad P_1 < -1.1 \quad \text{かつ} \quad 2.0 \\ 0.20 < \text{かつ} \quad 1.4 \quad \text{かつ} \quad W < 0.70 \\ -0.1 < M3 - M2 < 0.90 \quad (\text{但し、かつ} \quad W < 1.6)$$

但し、

P₁：プラスチックレンズの1枚目のパワー

W：広角端での全系のパワー

M3：第3レンズ群の移動量（広角端を基準にして物体側をとする）

M2：第2レンズ群の移動量（広角端を基準にして物体側をとする）

W：広角端での全系のパワーである

【請求項3】 物体側から順に、負のパワーを有する第

1レンズ群と、少なくとも1枚の正レンズと1枚の負レンズとから成り、正のパワーを有する第2レンズ群と、正のパワーを有する第3レンズ群とで構成され、第1レンズ群と第2レンズ群との間隔、及び第2レンズ群と第3レンズ群との間隔を変える事により、変倍を行うズームレンズであって、前記第2レンズ群を構成するレンズの内、少なくとも1枚がプラスチックレンズであるとともに、以下の条件式を満足する事を特徴とするズームレンズ；

$$\text{かつ} \quad P_2 < -0.5 \\ 0.25 < \text{かつ} \quad 2.0 \quad \text{かつ} \quad W < 0.75$$

但し、

P₂：プラスチックレンズの2枚目のパワー

W：広角端での全系のパワーである

【請求項4】 物体側から順に、負のパワーを有する第1レンズ群と、正のパワーを有する第2レンズ群と、正のパワーを有する第3レンズ群とで構成され、少なくとも二つのレンズ群が移動し、第1レンズ群と第2レンズ群との間隔、及び第2レンズ群と第3レンズ群との間隔を変える事により、変倍を行うズームレンズであって、前記第3レンズ群を構成するレンズの内、少なくとも1枚がプラスチックレンズであるとともに、以下の条件式を満足する事を特徴とするズームレンズ；

$$0.30 < M3 - M2 < 0.90$$

但し、

$$\text{かつ} \quad P_3 < -1.70$$

$$0.1 < \text{かつ} \quad 3.0 \quad \text{かつ} \quad W < 0.60$$

但し、

M3：第3レンズ群の移動量（広角端を基準にして物体側をとする）

M2：第2レンズ群の移動量（広角端を基準にして物体側をとする）

W：広角端での全系のパワーである

【請求項5】 前記プラスチックレンズが以下の条件式を満足する事を特徴とする請求項2乃至請求項4のいずれかに記載のズームレンズ；

$$-1.1 < \sum_{i=1}^n P_i < W \times H_i + 1.1$$

但し、

$$\text{かつ} \quad P_1 < -1.70$$

H_i：i番目のプラスチックレンズの1枚目のパワー

W：広角端での全系のパワーである

【請求項6】 前記プラスチックレンズが以下の条件式を満足する事を特徴とする請求項2乃至請求項4のいずれかに記載のズームレンズ；

$$-1.1 < \sum_{i=1}^n P_i < W \times H_i + 1.1$$

但し、

$$\text{かつ} \quad P_1 < -1.70$$

H_i：i番目のプラスチックレンズの1枚目のパワー

W：広角端での全系のパワーである

【請求項7】 前記プラスチックレンズが以下の条件式を満足する事を特徴とする請求項2乃至請求項4のいずれかに記載のズームレンズ；

$$-1.1 < \sum_{i=1}^n P_i < W \times H_i + 1.1$$

但し、

$$\text{かつ} \quad P_1 < -1.70$$

H_i：i番目のプラスチックレンズの1枚目のパワー

W：広角端での全系のパワーである

【請求項8】 物体側から順に、負のパワーを有する第1レンズ群と、正のパワーを有する第2レンズ群と、正のパワーを有する第3レンズ群とで構成され、少なくと

も二つのレンズ群が移動し、第1レンズ群と第2レンズ群との間隔、及び第2レンズ群と第3レンズ群との間隔を変える事により、変倍を行うズームレンズであって、前記第1レンズ群及び第2レンズ群を構成するレンズの内、それぞれ少なくとも1枚がプラスチックレンズであるとともに、以下の条件式を満足する事を特徴とするズームレンズ：

$$-1 \leq 1 \leq \sum \phi P_i \leq W \times h_i \leq 1, \quad 4 \\ 0, 75 \leq 1 \leq g(B2T/B2W) \leq 1 \leq gZ \leq 2, \quad 2 \\ \text{但し、}$$

φP_i：i番目のプラスチックレンズのパワー

W：広角端での全系のパワー

h_i：近軸追跡における初期条件を換算傾角α(1=0)、高さh_i=1としたときの、望遠端でのi番目のプラスチックレンズでの近軸軸上光線の物体側面入射高さ

B2W：広角端での第2レンズ群の横倍率

B2T：望遠端での第2レンズ群の横倍率

Z：ズーム比

1/g：自然対数(但し条件式では比を取っている)で、底数は限定されない)

である。

【請求項7】 物体側から順に、0のパワーを有する第1レンズ群と、少なくとも1枚の正レンズと1枚の負レンズとから成り、正のパワーを有する第2レンズ群と、正のパワーを有する第3レンズ群とで構成され、少なくとも二つのレンズ群が移動し、第1レンズ群と第2レンズ群との間隔、及び第2レンズ群と第3レンズ群との間隔を変える事により、変倍を行うズームレンズであって、前記第1レンズ群及び第3レンズ群を構成するレンズの内、それぞれ少なくとも1枚がプラスチックレンズであるとともに、以下の条件式を満足する事を特徴とするズームレンズ：

$$-1 \leq 1 \leq \sum \phi P_i \leq W \times h_i \leq 1, \quad 4 \\ -1 \leq 1 \leq g(B3T/B3W) \leq 1 \leq gZ \leq 0, \quad 5$$

但し、

φP_i：i番目のプラスチックレンズのパワー

W：広角端での全系のパワー

h_i：近軸追跡における初期条件を換算傾角α(1=0)、高さh_i=1としたときの、望遠端でのi番目のプラスチックレンズでの近軸軸上光線の物体側面入射高さ

B3W：広角端での第3レンズ群の横倍率

B3T：望遠端での第3レンズ群の横倍率

Z：ズーム比

1/g：自然対数(但し条件式では比を取っている)で、底数は限定されない)

である。

【請求項8】 物体側から順に、0のパワーを有する第1レンズ群と、少なくとも1枚の正レンズと1枚の負レンズとから成り、正のパワーを有する第2レンズ群と、

正のパワーを有する第3レンズ群とで構成され、少なくとも二つのレンズ群が移動し、第1レンズ群と第2レンズ群との間隔、及び第2レンズ群と第3レンズ群との間隔を変える事により、変倍を行うズームレンズであって、前記第2レンズ群及び第3レンズ群を構成するレンズの内、それぞれ少なくとも1枚がプラスチックレンズであるとともに、以下の条件式を満足する事を特徴とするズームレンズ：

$$-1 \leq 1 \leq \sum \phi P_i \leq W \times h_i \leq 1, \quad 1 \\ -0, 75 \leq 1 \leq g(B3T/B3W) \leq 1 \leq gZ \leq 2, \quad 6$$

但し、

φP_i：i番目のプラスチックレンズのパワー

W：広角端での全系のパワー

h_i：近軸追跡における初期条件を換算傾角α(1=0)、高さh_i=1としたときの、望遠端でのi番目のプラスチックレンズでの近軸軸上光線の物体側面入射高さ

B2W：広角端での第2レンズ群の横倍率

B2T：望遠端での第2レンズ群の横倍率

B3W：広角端での第3レンズ群の横倍率

B3T：望遠端での第3レンズ群の横倍率

1/g：自然対数(但し条件式では比を取っている)で、底数は限定されない)

である。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、ズームレンズに関するものであり、更に詳しくは、特にデジタルスチルカメラに適した、小型で安価なズームレンズに関するものである。

【0002】

【従来の技術】近年、パーソナルコンピュータの普及に伴い、フロッピーディスク等に手軽に画像を取り込めるデジタルスチルカメラが普及しつつある。このようなデジタルスチルカメラの普及に伴い、より安価なデジタルスチルカメラが求められてきており、撮影光学系にもより一層のコストダウンが要望されている。一方、光電変換素子の画素数は年々増加の傾向にあり、撮影光学系にはより高性能なものが求められているので、コストダウンと高性能化という、相反する要求に応じていく必要がある。

【0003】このため、従来より、例えば特開平6-201993号公報、特開平1-191820号公報に記載されている如く、負のパワーを持つ第1群と、正のパワーをそれぞれ持つ第2群、第3群とより成り、プラスチックレンズを使用していると思われる光学系の構成が開示されている。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、上記各公報に開示されているような構成では、まだまだ小型、

高性能化、コストダウンの余地が残されている。本発明は、このような問題点に鑑み、負正正成分ズームにプラスチックレンズを効果的に配する事により、特にデジタルスチルカメラに適した、小型、高画質で安価なズームレンズを提供する事を目的とする。

【0005】

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するために、本発明では、物体側から順に、負のパワーを有する第1レンズ群と、少なくとも1枚の正レンズと1枚の負レンズとから成り、正のパワーを有する第2レンズ群と、正のパワーを有する第3レンズ群とで構成され、少なくとも2つのレンズ群が移動し、第1レンズ群と第2レンズ群との間隔、及び第2レンズ群と第3レンズ群との間隔を変える事により、変倍を行うズームレンズであって、前記レンズ群を構成するレンズの内、少なくとも1枚がプラスチックレンズであるとともに、以下の条件式を満足する構成とする

【0006】

$-0.1 \leq C_p \cdot (N' - N) \leq W$ (0.8
 $-0.15 \leq M3 \cdot M2 \leq 0.90$ (但し、 ϕT 、 ϕW
 ≤ 1.6)

但し、

C_p : プラスチックレンズ曲率

W : 広角端での全系のパワー

N : 非球面の物体側媒質のd線の屈折率

N' : 非球面の像側媒質のd線の屈折率

$M3$: 第3レンズ群の移動量(広角端を基準にして物体側を-とする)

$M2$: 第2レンズ群の移動量(広角端を基準にして物体側を-とする)

ϕT : 望遠端での全系のパワー

である

【0007】また、物体側から順に、少なくとも1枚の正レンズと1枚の負レンズとから成り、負のパワーを有する第1レンズ群と、正のパワーを有する第2レンズ群と、正のパワーを有する第3レンズ群とで構成され、少なくとも2つのレンズ群が移動し、第1レンズ群と第2レンズ群との間隔、及び第2レンズ群と第3レンズ群との間隔を変える事により、変倍を行うズームレンズであって、前記第1レンズ群を構成するレンズの内、少なくとも1枚がプラスチックレンズであるとともに、以下の条件式を満足する構成とする。

【0008】 $-0.1 \leq P_1 \leq 1.20$

$0.20 \leq M3 \cdot M2 \leq 0.70$

$-0.45 \leq M3 \cdot M2 \leq 0.90$ (但し、 ϕT 、 ϕW
 ≤ 1.6)

但し、

P_1 : プラスチックレンズのパワー

$M1$: 第1レンズ群のパワー

W : 広角端での全系のパワー

$M3$: 第3レンズ群の移動量(広角端を基準にして物体側を-とする)

$M2$: 第2レンズ群の移動量(広角端を基準にして物体側を-とする)

ϕT : 望遠端での全系のパワー

である

【0009】また、物体側から順に、負のパワーを有する第1レンズ群と、少なくとも1枚の正レンズと1枚の負レンズとから成り、正のパワーを有する第2レンズ群と、正のパワーを有する第3レンズ群とで構成され、第1レンズ群と第2レンズ群との間隔、及び第2レンズ群と第3レンズ群との間隔を変える事により、変倍を行うズームレンズであって、前記第2レンズ群を構成するレンズの内、少なくとも1枚がプラスチックレンズであるとともに、以下の条件式を満足する構成とする。

【0010】

$-0.2 \leq P_2 \leq 0.5$

$0.25 \leq M3 \cdot M2 \leq 0.75$

但し、

P_2 : プラスチックレンズのパワー

$M2$: 第2レンズ群のパワー

W : 広角端での全系のパワー

である

【0011】また、物体側から順に、負のパワーを有する第1レンズ群と、正のパワーを有する第2レンズ群と、正のパワーを有する第3レンズ群とで構成され、少なくとも2つのレンズ群が移動し、第1レンズ群と第2レンズ群との間隔、及び第2レンズ群と第3レンズ群との間隔を変える事により、変倍を行うズームレンズであって、前記第3レンズ群を構成するレンズの内、少なくとも1枚がプラスチックレンズであるとともに、以下の条件式を満足する構成とする

【0012】 $-0.30 \leq M3 \cdot M2 \leq 0.90$

$-0.1 \leq P_3 \leq 1.70$

$0.1 \leq M3 \cdot M2 \leq 0.60$

但し、

$M3$: 第3レンズ群の移動量(広角端を基準にして物体側を-とする)

$M2$: 第2レンズ群の移動量(広角端を基準にして物体側を-とする)

P_3 : プラスチックレンズのパワー

$M3$: 第3レンズ群のパワー

W : 広角端での全系のパワー

である

【0013】そして、前記各レンズ群のプラスチックレンズが以下の条件式を満足する構成とする。

$-1.4 \leq \sum \phi P_i \leq W \cdot h1 \leq 1.4$

但し、

P_i : i番目のプラスチックレンズのパワー

$h1$: 近軸追跡における初期条件を換算傾角 $\alpha 1=0$ 、

高さ $h_1=1$ としたときの、望遠端での1番目のプラスチックレンズへの近軸軸上光線の物体側面入射高さである

【0014】また、物体側から順に、負のパワーを有する第1レンズ群と、正のパワーを有する第2レンズ群と、正のパワーを有する第3レンズ群とで構成され、少なくとも2つのレンズ群が移動し、第1レンズ群と第2レンズ群との間隔、及び第2レンズ群と第3レンズ群との間隔を変える事により、変倍を行うズームレンズであって、前記第1レンズ群及び第2レンズ群を構成するレンズの内、それぞれ少なくとも1枚がプラスチックレンズであるとともに、以下の条件式を満足する構成とする

【0015】

$$1.4 \leq \Sigma \phi_i / \phi W \leq h_1 + 1.4$$

$$0.5 \leq 1/\log(B_2T/B_2W) \leq 1/\log Z \leq 2.0$$

但し、

ϕ_i : 1番目のプラスチックレンズのパワー

ϕW : 広角端での全系のパワー

h_1 : 近軸追跡における初期条件を換算傾角 $\alpha_1=0$ 、高さ $h_1=1$ としたときの、望遠端での1番目のプラスチックレンズへの近軸軸上光線の物体側面入射高さ

B_2W : 広角端での第2レンズ群の横倍率

B_2T : 望遠端での第2レンズ群の横倍率

Z : ズーム比

\log : 自然対数(但し条件式では比を取っているため、底数は限定されない)

である

【0016】また、物体側から順に、負のパワーを有する第1レンズ群と、少なくとも1枚の正レンズと1枚の負レンズとから成り、正のパワーを有する第2レンズ群と、正のパワーを有する第3レンズ群とで構成され、少なくとも2つのレンズ群が移動し、第1レンズ群と第2レンズ群との間隔、及び第2レンズ群と第3レンズ群との間隔を変える事により、変倍を行うズームレンズであって、前記第1レンズ群及び第3レンズ群を構成するレンズの内、それぞれ少なくとも1枚がプラスチックレンズであるとともに、以下の条件式を満足する構成とする

【0017】

$$1.4 \leq \Sigma \phi_i / \phi W \leq h_1 + 1.4$$

$$1.2 \leq 1/\log(B_3T/B_3W) \leq 1/\log Z \leq 0.7$$

但し、

ϕ_i : 1番目のプラスチックレンズのパワー

ϕW : 広角端での全系のパワー

h_1 : 近軸追跡における初期条件を換算傾角 $\alpha_1=0$ 、高さ $h_1=1$ としたときの、望遠端での1番目のプラスチックレンズへの近軸軸上光線の物体側面入射高さ

B_3W : 広角端での第3レンズ群の横倍率

B_3T : 望遠端での第3レンズ群の横倍率

Z : ズーム比

\log : 自然対数(但し条件式では比を取っているため、底数は限定されない)

である

【0018】また、物体側から順に、負のパワーを有する第1レンズ群と、少なくとも1枚の正レンズと1枚の負レンズとから成り、正のパワーを有する第2レンズ群と、正のパワーを有する第3レンズ群とで構成され、少なくとも2つのレンズ群が移動し、第1レンズ群と第2レンズ群との間隔、及び第2レンズ群と第3レンズ群との間隔を変える事により、変倍を行うズームレンズであって、前記第2レンズ群及び第3レンズ群を構成するレンズの内、それぞれ少なくとも1枚がプラスチックレンズであるとともに、以下の条件式を満足する構成とする

【0019】

$$1.4 \leq \Sigma \phi_i / \phi W \leq h_1 + 1.4$$

$$0.75 \leq 1/\log(B_3T/B_3W) \leq 1/\log(B_2T/B_2W) \leq 0.65$$

但し、

ϕ_i : 1番目のプラスチックレンズのパワー

ϕW : 広角端での全系のパワー

h_1 : 近軸追跡における初期条件を換算傾角 $\alpha_1=0$ 、高さ $h_1=1$ としたときの、望遠端での1番目のプラスチックレンズへの近軸軸上光線の物体側面入射高さ

B_2W : 広角端での第2レンズ群の横倍率

B_2T : 望遠端での第2レンズ群の横倍率

B_3W : 広角端での第3レンズ群の横倍率

B_3T : 望遠端での第3レンズ群の横倍率

\log : 自然対数(但し条件式では比を取っているため、底数は限定されない)

である

【0020】

【発明の実施の形態】以下、本発明の実施の形態について、図面を参照しながら説明する。図1〜図9は、それぞれ第1〜第9の実施形態のズームレンズの光学系の構成を示している。各図の左側が物体側、右側が像側である。尚、各図中の矢印は、ズーム時の各レンズ群の広角端から望遠端への移動の様子を模式的に表したものである。破線で表す矢印は、移動しない事を示している。また、各図はそのズーム時の広角端の状態を示している。そして、各図に示すように、各実施形態は負正正3成分ズームであり、物体側から順に、第1レンズ群G_{r1}、第2レンズ群G_{r2}、第3レンズ群G_{r3}から構成され、少なくとも2つのレンズ群が移動するタイプである。

【0021】G_{r1}は全体として負のパワーを有する。また、G_{r2}及びG_{r3}は全体として正のパワーを有する。物体側から順に、1枚目〜8枚目のレンズをそれぞれ

れG1～G8とする。各実施形態の各レンズ群は、それぞれこれらのレンズを適宜組み合わせた構成となっている。そして、G12には絞りSが含まれている。尚、像側端部の平行平板はローパスフィルタLPFである。

【0022】図1に示すように、第1の実施形態では、同図の斜線で示す物体側から2枚目(G2)及び6枚目(G6)のレンズがプラスチックレンズである。また、図2に示すように、第2の実施形態では、同図の斜線で示す物体側から2枚目(G2)、及び7枚目(G7)のレンズがプラスチックレンズである。

【0023】さらに、図3に示すように、第3の実施形態では、同図の斜線で示す物体側から1枚目(G1)及び7枚目(G7)のレンズがプラスチックレンズである。また、図4に示すように、第4の実施形態では、同図の斜線で示す物体側から2枚目(G2)及び5枚目(G5)のレンズがプラスチックレンズである。また、図5に示すように、第5の実施形態では、同図の斜線で示す物体側から1枚目(G1)及び7枚目(G7)のレンズがプラスチックレンズである。

$$-0.8 < C p \times (N' - N) \leq W (0.8) \quad (1)$$

但し、

Cp: プラスチックレンズ曲率

W: 広角端での全系のパワー

N: 非球面の物体側媒質のd線の屈折率

N': 非球面の像側媒質のd線の屈折率

である。

【0027】条件式(1)は、プラスチックレンズの面のパワーを規定する式である。面のパワーが強すぎると、温度変化に伴う面形状の変化により、諸収差が劣化する。この条件式の下限值以下になると、負のパワーが

$$-0.45 < M3 \leq M2 < 0.90 \quad (2)$$

但し、

M3: 第3レンズ群の移動量(広角端を基準にして物体側を-とする)

M2: 第2レンズ群の移動量(広角端を基準にして物体側を-とする)

である。

【0029】条件式(2)は、第2レンズ群と第3レンズ群の移動量の比を規定する式であり、変倍を効率よく行うために第2、第3レンズ群の移動量を適切にするための条件である。従って、ズーム比を確保する必要がある光学系に有効であり

$$\phi 1 \leq W \leq 1.6$$

を満たす事が更に望ましい。但し、

$$-0.30 < M3 - M2 < 0.90 \quad (2')$$

とする事が望ましい。

【0032】また、第1レンズ群にプラスチックレンズ

$$\phi P \leq 1 \leq 1.20 \quad (3)$$

但し、

φP: プラスチックレンズのパワー

【0024】また、図6に示すように、第6の実施形態では、同図の斜線で示す物体側から2枚目(G2)及び5枚目(G5)のレンズがプラスチックレンズである。

また、図7に示すように、第7の実施形態では、同図の斜線で示す物体側から2枚目(G2)、5枚目(G5)、6枚目(G6)、及び7枚目(G7)のレンズがプラスチックレンズである。

【0025】さらに、図8に示すように、第8の実施形態では、同図の斜線で示す物体側から2枚目(G2)、5枚目(G5)、6枚目(G6)、7枚目(G7)及び8枚目(G8)のレンズがプラスチックレンズである。最後に、図9に示すように、第9の実施形態では、同図の斜線で示す物体側から2枚目(G2)、6枚目(G6)、及び7枚目(G7)のレンズがプラスチックレンズである。

【0026】以下に、光学系について望ましい条件を記す。上記各実施形態の光学系は、以下の条件式(1)を満足する事が望ましい。

強くなりすぎ、逆に、上限値以上になると、正のパワーが強くなりすぎるため、第1レンズ群のプラスチックレンズの場合、主に温度変化に伴う像面湾曲の変動が大きくなる。また、第2レンズ群のプラスチックレンズの場合、主に温度変化に伴う球面収差の変動が大きくなる。そして、第3レンズ群のプラスチックレンズの場合、主に温度変化に伴う球面収差、及び周辺光束のコマ収差の変動が大きくなる。

【0028】各実施形態の光学系は、以下の条件式(2)を満足する事が望ましい。

φ1: 望遠端での全系のパワーである。

【0030】条件式(2)の下限值以下になると、第3レンズ群の変倍負担が大きくなり過ぎるため、変倍による球面収差、及び周辺光束のコマ収差の変動が著しくなる。逆に、上限値以上になると、第2レンズ群の移動量が増大し、広角側での周辺照度確保のため、前玉径の増大を招くとともに、第2レンズ群の変倍負担が大きくなり過ぎるため、変倍による球面収差の変動が大きくなる。

【0031】また、第3レンズ群にプラスチックレンズを用いる場合、第3レンズ群の収差補正能力が低下する傾向にあるので、上記条件式(2)の範囲を縮小して、

を用いる場合、以下の条件式(3)を満足する事が望ましい。

φ1: 第1レンズ群のパワーである。

正のバナーを弱めるような形状である事を意味しており、主に球面収差を適切に補正するための条件である。この条件式の下限值以下になると、主に望遠側での球面収差のオーバー傾向が著しくなる。逆に、上限値以上に

なると、非球面の効果が殆ど得られず、非球面を設ける意味が無くなり、主に望遠側での球面収差が補正不足となる。尚、第2レンズ群に非球面が複数ある場合、少なくともその1面がこの条件式を満足していれば良く、他の面は他の収差との兼ね合いでこの条件式を満足してい

$$-0.70 < (|X_1| - |X_0|) /$$

$$(C_1(N_1 - N_2) + C_3) < 0.01 \quad (9)$$

但し、

(3)：第3レンズ群の焦点距離

である

【0046】条件式(9)は、非球面が第3レンズ群の止のパワーを弱めるような形状である事を意味しており、球面収差と周辺光束のコマ収差を適切に補正するための条件である。この条件式の下限值以下になると、球面収差のオーバー傾向及び周辺光束のコマ収差が著しくなる、逆に、上限値以上になると、非球面の効果が殆ど

$$0.20 \leq 1/\phi W < 0.70$$

$$(10)$$

条件式(10)は、第1レンズ群のパワーを規定する式であり、収差補正及び光学系の大きさを適切に保つための条件である。この条件式の下限值以下になると、第1レンズ群のパワーが弱くなりすぎるため、収差補正には有利であるが、全長及び前玉径の増大を招く。逆に、上限値以上になると、第1レンズ群のパワーが強くなりすぎるため、収差劣化、特にオーバー側への像面の倒れが

$$0.25 \leq 2/\phi W < 0.75$$

条件式(11)は、第2レンズ群のパワーを規定する式であり、収差補正及び光学系の大きさを適切に保つための条件である。条件式(11)の下限值以下になると、第2レンズ群のパワーが弱くなりすぎるため、収差補正には有利であるが、全長及び前玉径の増大を招く。逆に、上限値以上になると、第2レンズ群のパワーが強くなりすぎるため、収差劣化、特に球面収差のアンダー傾向が著しくなり、屈折率が低く、分散値が限定されるプラスチックレンズを用いると、十分に補正する事が困難となり、レンズ枚数の増加を招く。

$$0.1 \leq 3/\phi W < 0.60$$

条件式(12)は、第3レンズ群のパワーを規定する式であり、収差補正及び光学系の大きさを適切に保つための条件である。条件式(12)の下限值以下になると、第3レンズ群のパワーが弱くなりすぎるため、収差補正には有利であるが、全長及び前玉径の増大を招く。逆に、上限値以上になると、第3レンズ群のパワーが強くなりすぎるため、収差劣化、特に球面収差のアンダー傾向が著しくなり、屈折率が低く、分散値が限定されるプラスチックレンズを用いると、十分に補正する事が困難

$$1 - 1/\sum \phi P_i \leq \phi W \cdot h_i < 1.4$$

$$(13)$$

但し、

ϕP_i ：i番目のプラスチックレンズのパワー

h_i ：近軸近跡における初期条件を換算傾角 $\alpha=1$ 、高さ $h=1$ としたときの、望遠端でのi番目のプラスチックレンズより近軸軸上光線の物体側面入射高さである

【0052】条件式(13)は、温度変化に伴うレンズバックの変化を抑制するための条件であり、各プラスチック

レンズでも差し支えない。

【0053】また、第3レンズ群のプラスチックレンズに非球面を設ける場合、以下の条件式(9)を満足する事が望ましい。

得られず、非球面を設ける意味が無くなり、球面収差及び周辺光束のコマ収差が補正不足となる。尚、第3レンズ群に非球面が複数ある場合、少なくともその1面がこの条件式を満足していれば良く、他の面は他の収差との兼ね合いでこの条件式を満足していなくても差し支えない

【0047】また、各実施形態の光学系は、以下の条件式(10)を満足する事が望ましい。

著しくなるとともに、広角側での樽型の歪曲収差が著しくなり、屈折率が低く、分散値が限定されるプラスチックレンズを用いると、十分に補正する事が困難となり、レンズ枚数の増加を招く。

【0048】また、各実施形態の光学系は、以下の条件式(11)を満足する事が望ましい。

なりすぎるため、収差劣化、特に球面収差のアンダー傾向が著しくなり、屈折率が低く、分散値が限定されるプラスチックレンズを用いると、十分に補正する事が困難となり、レンズ枚数の増加を招く。

【0049】また、各実施形態の光学系は、以下の条件式(12)を満足する事が望ましい。

となり、レンズ枚数の増加を招く
【0050】また、条件式(10)、(11)、(12)の上限値以上になると、プラスチックレンズのパワーが強くなる傾向にあるので、条件式(3)と(10)、条件式(4)と(11)、条件式(5)と(12)は同時に満たす事が更に望ましい。

【0051】また、各実施形態の光学系は、以下の条件式(13)を満足する事が望ましい。

プラスチックレンズの温度変化に伴うレンズバックの影響度の総和である。従って、プラスチックレンズを複数枚使用する際には、各々影響度を打ち消し合うように、正レンズと負レンズを含む事が望ましい。この条件式の下限值以下になると、負のパワーを有するプラスチックレンズの温度変化によるバック変動が大きくなり、逆に、上限値以上になると、正のパワーを有するプラスチックレンズの温度変化によるバック変動が大きくなるため、いす

れの場合も、温度変化に応じてレンズバックを補正するための機構が必要となる

$$0.5 < \log(\beta 2T/\beta 2W) / \log Z < 2.2 \quad (14)$$

但し、

$\beta 2W$: 広角端での第2レンズ群の横倍率

$\beta 2T$: 望遠端での第2レンズ群の横倍率

Z : ズーム比

\log : 自然対数 (但し条件式では比を取っているため、底数は限定されない)

である。

【0054】本発明のズームタイプでは、第2レンズ群の変倍負担が最も大きい。変倍負担が大きくなると、変倍に伴う収差劣化もそれに応じて大きくなるので、良好に収差補正を行うには、変倍負担を複数のレンズ群で分担させる事が効率的である。条件式(14)は、本発明

$$-1.2 < \log(\beta 3T/\beta 3W) / \log Z < 0.5 \quad (15)$$

但し、

$\beta 3W$: 広角端での第3レンズ群の横倍率

$\beta 3T$: 望遠端での第3レンズ群の横倍率

である。

【0057】条件式(15)は、第3レンズ群の変倍負担を規定する式である。この条件式がマイナスになるという事は、減倍している事を意味しており、変倍に関しては不利となるが、変倍時に移動する事により、変倍時の他のレンズによる収差劣化を補正する効果がある。こ

$$-0.75 < \log(\beta 3T/\beta 3W) /$$

$$\log(\beta 2T/\beta 2W) < 0.65 \quad (16)$$

条件式(16)は、第2レンズ群と第3レンズ群の変倍負担の比を規定する式である。この条件式の下限値以下になると、第3レンズ群の減倍に伴う第2レンズ群の変倍負担が大きくなり過ぎるため、変倍による球面収差の変動が大きくなる。逆に、上限値以上になると、第3レンズ群の変倍負担が大きくなり過ぎるため、変倍による球面収差、及びコマ収差の変動が大きくなる。

【0059】以下、本発明に係る画面サイズ変換光学系の構成を、コンストラクションデータ、収差図等を挙げて、更に具体的に示す。尚、以下に挙げる実施例1~9は、前述した第1~第9の実施形態にそれぞれ対応しており、第1~第9の実施形態を表すレンズ構成図(141~149)は、対応する実施例1~9のレンズ構成をそれぞれ示している。

【0060】各実施例において、 $ri(i=1,2,3,\dots)$ は、物

$$X = X_0 + \sum A_i Y^i \quad \dots \dots \dots (a)$$

$$X_0 = CY^2 / \{1 + (1 - \varepsilon C^2 Y^2)^{1/2}\} \quad \dots \dots \dots (b)$$

但し、

X : 光軸方向の基準面からの変位量

Y : 光軸と垂直な方向の高さ

C : 近軸曲率

【0053】また、各実施形態の光学系は、以下の条件式(14)を満足する事が望ましい。

のズームタイプとしては変倍負担が最も大きい第2レンズ群の変倍負担を規定する式である。

【0055】この条件式の下限値以下になると、第2レンズ群の変倍負担が小さくなり過ぎるため、第2レンズ群の収差補正には有利であるが、光学系として他の群の収差負担に影響があり、結局他の群のレンズ枚数が増えたり光学系全体が大きくなったりする。逆に、上限値以上になると、変倍負担が大きくなり過ぎるため、主に変倍による球面収差の変動が大きくなる。

【0056】また、各実施形態の光学系は、以下の条件式(15)を満足する事が望ましい。

この条件式の下限値以下になると、減倍し過ぎるため、結局他のレンズ群でその分を補う必要があり、他のレンズ群のレンズ枚数の増加や光学系全体の全長増加を招く。逆に、上限値以上になると、変倍負担が大きくなり過ぎるため、変倍により球面収差及びコマ収差の変動が大きくなる。

【0058】また、各実施形態の光学系は、以下の条件式(16)を満足する事が望ましい。

体側から数えて i 番目の面及びその曲率半径を示し、 $di(i=1,2,3,\dots)$ は、物体側から数えて i 番目の軸上面間隔を示し、 $ni(i=1,2,3,\dots)$ 、 $li(i=1,2,3,\dots)$ は、それぞれ物体側から数えて i 番目のレンズの d 線に対する屈折率、アッベ数を示す。また、実施例中の全系の焦点距離 f 、及び全系のFナンバーFNO、並びに第1レンズ群と第2レンズ群との間隔、第2レンズ群と第3レンズ群との間隔、及び第3レンズ群とLEFとの間隔は、左から順に、広角端(W)、中間焦点距離(M)、望遠端(T)でのそれぞれの値に対応している。尚、各実施例中、曲率半径に*印を付した面は、非球面で構成された面である事を示し、非球面の面形状を表す式は、以下に定義する。

【0061】

ε : 2次曲面パラメータ

A_1 : 1次の非球面係数

である。

【0062】

《実施例1》

$$f=5.4\text{mm} \sim 7.5\text{mm} \sim 10.5\text{mm} \quad (\text{全系焦点距離})$$

$FN0=2.74 \sim 3.11 \sim 3.60$ (Fナンバー)
 (曲率半径) (軸上面間隔) (屈折率(Nd)) (アッベ数(ν_d))
 $r1= 13.380$
 $d1= 0.650$ $N1=1.75450$ $\nu_1= 51.57$
 $r2= 5.890$
 $d2= 1.499$
 $r3*= 12.328$
 $d3= 1.400$ $N2=1.52510$ $\nu_2= 56.38$
 $r4= 5.632$
 $d4= 1.632$
 $r5= 7.068$
 $d5= 1.753$ $N3=1.84777$ $\nu_3= 27.54$
 $r6= 10.246$
 $d6=10.406 \sim 5.264 \sim 1.500$
 $r7= \infty$ (絞り)
 $d7= 1.500$
 $r8= 5.643$
 $d8= 1.901$ $N4=1.70073$ $\nu_4= 46.15$
 $r9= -74.805$
 $d9= 0.921$
 $r10=-12.842$
 $d10= 0.000$ $N5=1.72145$ $\nu_5= 25.50$
 $r11= 5.928$
 $d11= 0.400$
 $r12*=11.144$
 $d12= 2.170$ $N6=1.52510$ $\nu_6= 56.38$
 $r13= -9.099$
 $d13= 1.000 \sim 3.519 \sim 7.154$
 $r14= 11.107$
 $d14= 3.164$ $N7=1.51680$ $\nu_7= 64.20$
 $r15= 56.703$
 $d15= 0.790$
 $r16= \infty$
 $d16= 3.400$ $N8=1.54426$ $\nu_8= 59.60$
 $r17= \infty$

【0063】(第3面(r3)の非球面係数)

$$\epsilon = 0.10000 \times 10^{-1}$$

$$A4 = 0.38905 \times 10^{-3}$$

$$A6 = 0.24379 \times 10^{-5}$$

$$A8 = 0.38282 \times 10^{-6}$$

$$\epsilon = 0.10000 \times 10^{-1}$$

$$A4 = -0.13386 \times 10^{-3}$$

$$A6 = -0.11975 \times 10^{-5}$$

$$A8 = -0.53773 \times 10^{-6}$$

【0064】

[第12面(r12)の非球面係数]

《実施例2》

$$f = 5.4\text{mm} \sim 7.5\text{mm} \sim 10.5\text{mm}$$
 (全系焦点距離)

$$FN0=2.73 \sim 3.10 \sim 3.60$$
 (Fナンバー)

(曲率半径) (軸上面間隔) (屈折率(Nd)) (アッベ数(ν_d))

$$r1= 14.718$$

$$d1= 0.650$$
 $N1=1.75450$ $\nu_1= 51.57$

$$r2= 6.639$$

$$d2= 1.307$$

$$r3*= 11.594$$

$d3=1.400$ $N2=1.52510$ $\nu 2=56.38$
 $r4=5.294$
 $d4=1.465$
 $r5=6.937$
 $d5=1.858$ $N3=1.84759$ $\nu 3=36.85$
 $r6=10.034$
 $d6=10.621 \sim 5.340 \sim 1.500$
 $r7=\infty$ (絞り)
 $d7=1.500$
 $r8=6.969$
 $d8=2.905$ $N4=1.85000$ $\nu 4=40.04$
 $r9=-11.743$
 $d9=0.210$
 $r10=-8.399$
 $d10=1.855$ $N5=1.72131$ $\nu 5=25.51$
 $r11=5.522$
 $d11=0.400$
 $r12=11.032$
 $d12=2.012$ $N6=1.75450$ $\nu 6=51.57$
 $r13=-21.657$
 $d13=1.600 \sim 3.398 \sim 6.919$
 $r14*=8.534$
 $d14=3.241$ $N7=1.52510$ $\nu 7=56.38$
 $r15=29.006$
 $d15=0.676$
 $r16=\infty$
 $d16=3.400$ $N8=1.54425$ $\nu 8=59.60$
 $r17=\infty$

【 0 0 6 5 】 [第 3 面 (r3) の非球面係数]

 $\epsilon = 0.10000 \times 10$ $A4 = 0.10000 \times 10$ $A4 = -0.23473 \times 10^{-3}$ $A6 = 0.35342 \times 10^{-3}$ $A6 = 0.43912 \times 10^{-4}$ $A8 = 0.71258 \times 10^{-6}$ $A8 = 0.10409 \times 10^{-6}$ $A8 = 0.33647 \times 10^{-6}$

【 0 0 6 6 】

[第 1 4 面 (r14) の非球面係数]

《 実施例 3 》

 $f = 5.4\text{mm} \sim 7.5\text{mm} \sim 10.5\text{mm}$ (全系焦点距離) $FNO = 2.75 \sim 5.10 \sim 3.60$ (F ナンバー)(曲率半径) (軸上面間隔) (屈折率 (Nd)) (アッベ数 (νd)) $r1* = 14.652$ $d1 = 1.200$ $N1 = 1.58340$ $\nu 1 = 30.23$ $r2 = 8.289$ $d2 = 1.623$ $r3 = 26.068$ $d3 = 0.900$ $N2 = 1.79271$ $\nu 2 = 45.90$ $r4 = 5.496$ $d4 = 1.779$ $r5 = 7.356$ $d5 = 1.921$ $N3 = 1.84666$ $\nu 3 = 23.82$ $r6 = 15.373$ $d6 = 10.224 \sim 5.176 \sim 1.500$

r7= ∞ (絞り)

d7= 1.500

r8= 7.124

d8= 3.411 N4=1.85000 ν 4= 40.04

r9= -11.538

d9= 0.154

r10= -8.339

d10= 1.713 N5=1.72418 ν 5= 25.37

r11= 5.686

d11= 0.401

r12= 10.731

d12= 2.078 N6=1.75450 ν 6= 51.57

r13= -18.326

d13= 1.000 \sim 3.307 \sim 6.708

r14*= 8.148

d14= 3.002 N7=1.52510 ν 7= 56.38

r15= 16.995

d15= 0.795

r16= ∞ d16= 3.100 N8=1.54420 ν 8= 69.60r17= ∞

【0067】[第1面(r1)の非球面係数]

 $\epsilon = 0.10000 \times 10$ A= 0.10000 $\times 10$ A4= -0.27776 $\times 10^{-2}$ A4= 0.15951 $\times 10^{-3}$ A6= 0.23365 $\times 10^{-5}$ A6= 0.14779 $\times 10^{-6}$ A8= 0.19731 $\times 10^{-6}$ A8= 0.56026 $\times 10^{-7}$

【0068】

[第14面(r14)の非球面係数]

《実施例4》

f=5.4mm \sim 7.5mm \sim 10.5mm (全糸焦点距離)FN0=2.73 \sim 3.10 \sim 3.60 (Fナンバー)[曲率半径] [軸上面間隔] [屈折率(Nd)] [アスペクト数(ν d)]

r1= 52.355

d1= 1.100 N1=1.72677 ν 1= 52.55

r2= 6.927

d2= 3.324

r3*= 23.902

d3= 1.940 N2=1.58340 ν 2= 30.23

r4= -100.448

d4= 14.827 \sim 7.138 \sim 1.500r5= ∞ (絞り)

d5= 1.500

r6= 5.036

d6= 3.339 N3=1.77742 ν 3= 47.95

r7= -12.586

d7= 0.234

r8= -10.396

d8= 0.800 N4=1.79850 ν 4= 22.60

r9= 16.524

d9= 0.740

r10= -7.142

$d_{10} = 1.200$ $N_5 = 1.58340$ $\mu_5 = 30.23$
 $r_{11} = -26.834$
 $d_{11} = 1.000 \sim 2.921 \sim 5.663$
 $r_{12} = 15.086$
 $d_{12} = 2.096$ $N_6 = 1.48749$ $\mu_6 = 70.44$
 $r_{13} = -14.941$
 $d_{13} = 0.500$
 $r_{14} = \infty$
 $d_{14} = 3.400$ $N_7 = 1.54426$ $\mu_7 = 69.60$
 $r_{15} = \infty$

【 0 0 6 9 】 [第 3 面 (r3) の非球面係数]

 $\varepsilon = 0.10000 \times 10$ $\varepsilon = 0.10000 \times 10$ $A_4 = 0.39625 \times 10^{-3}$ $A_4 = 0.24908 \times 10^{-3}$ $A_6 = 0.16585 \times 10^{-3}$ $A_6 = -0.62198 \times 10^{-7}$ $A_8 = 0.13563 \times 10^{-4}$ $A_8 = 0.10295 \times 10^{-6}$

【 0 0 7 0 】

[第 1 1 面 (r11) の非球面係数]

《 実施例 5 》

 $f = 5.4\text{mm} \sim 7.5\text{mm} \sim 10.5\text{mm}$ (全系焦点距離) $FNO = 2.75 \sim 3.11 \sim 3.60$ (F ナンバー)(曲率半径) [軸上面間隔] [屈折率 (Nd)] [アッベ数 (ν_d)]

$r_{1*} = 17.928$
 $d_1 = 1.200$ $N_1 = 1.58340$ $\mu_1 = 30.23$
 $r_2 = 9.668$
 $d_2 = 1.325$
 $r_3 = 19.410$
 $d_3 = 0.900$ $N_2 = 1.80280$ $\mu_2 = 44.68$
 $r_4 = 5.204$
 $d_4 = 1.288$
 $r_5 = 7.294$
 $d_5 = 1.940$ $N_3 = 1.84666$ $\mu_3 = 23.82$
 $r_6 = 14.586$
 $d_6 = 10.102 \sim 5.348 \sim 1.500$
 $r_7 = \infty$ (絞)
 $d_7 = 1.500$
 $r_8 = 6.594$
 $d_8 = 4.206$ $N_4 = 1.81063$ $\mu_4 = 43.80$
 $r_9 = -19.411$
 $d_9 = 0.208$
 $r_{10} = -7.270$
 $d_{10} = 0.600$ $N_5 = 1.70098$ $\mu_5 = 26.53$
 $r_{11} = 5.417$
 $d_{11} = 0.501$
 $r_{12} = 19.684$
 $d_{12} = 2.062$ $N_6 = 1.75450$ $\mu_6 = 51.57$
 $r_{13} = -29.769$
 $d_{13} = 1.000 \sim 3.880 \sim 6.996$
 $r_{14*} = 6.351$
 $d_{14} = 2.209$ $N_7 = 1.52519$ $\mu_7 = 56.38$
 $r_{15} = 12.184$
 $d_{15} = 1.055 \sim 0.800 \sim 1.067$

$$r16 = \infty$$

$$d16 = 3.400 \quad N8 = 1.54426 \quad \nu 8 = 69.60$$

$$r17 = \infty$$

【0071】(第1面(r1)の非球面係数)

$$\varepsilon = 0.10000 \times 10$$

$$A4 = 0.10000 \times 10$$

$$A4 = -0.37579 \times 10^{-8}$$

$$A6 = 0.19398 \times 10^{-9}$$

$$A6 = -0.11089 \times 10^{-6}$$

$$A8 = 0.47895 \times 10^{-6}$$

$$A8 = 0.87379 \times 10^{-7}$$

$$A8 = 0.46069 \times 10^{-7}$$

【0072】

(第14面(r14)の非球面係数)

《実施例6》

$$f = 5.4\text{mm} \sim 7.5\text{mm} \sim 10.5\text{mm} \quad (\text{全焦点距離})$$

$$F\#0 = 2.97 \sim 3.27 \sim 3.60 \quad (\text{Fナンバー})$$

【曲率半径】【軸上面間隔】【屈折率(Nd)】【アッベ数(νd)】

$$r1 = -112.214$$

$$d1 = 1.200 \quad N1 = 1.63347 \quad \nu 1 = 56.87$$

$$r2 = 7.682$$

$$d2 = 1.473$$

$$r3 = 17.799$$

$$d3 = 2.175 \quad N2 = 1.58340 \quad \nu 2 = 30.23$$

$$r4 = 274.200$$

$$d4 = 16.482 \sim 8.078 \sim 1.500$$

$$r5 = \infty (\text{絞り})$$

$$d5 = 1.500$$

$$r6 = 5.000$$

$$d6 = 2.164 \quad N3 = 1.84746 \quad \nu 4 = 40.25$$

$$r7 = -15.255$$

$$d7 = 0.208$$

$$r8 = -13.752$$

$$d8 = 0.800 \quad N4 = 1.79850 \quad \nu 5 = 22.60$$

$$r9 = 7.640$$

$$d9 = 0.352$$

$$r10 = 8.419$$

$$d10 = 1.200 \quad N5 = 1.58340 \quad \nu 6 = 30.23$$

$$r11 = 4.700$$

$$d11 = 1.000 \sim 1.802 \sim 2.808$$

$$r12 = 40.534$$

$$d12 = 2.262 \quad N6 = 1.51838 \quad \nu 7 = 66.35$$

$$r13 = -0.756$$

$$d13 = 1.131 \sim 2.007 \sim 3.472$$

$$r14 = \infty$$

$$d14 = 3.400 \quad N7 = 1.54426 \quad \nu 8 = 69.60$$

$$r15 = \infty$$

【0073】(第3面(r3)の非球面係数)

$$A6 = -0.17279 \times 10^{-8}$$

$$\varepsilon = 0.10000 \times 10$$

$$A8 = -0.80824 \times 10^{-6}$$

$$A4 = 0.24372 \times 10^{-9}$$

【第13面(r13)の非球面係数】

$$A6 = -0.10349 \times 10^{-6}$$

$$\varepsilon = 0.10000 \times 10$$

$$A8 = 0.84837 \times 10^{-7}$$

$$A4 = 0.11613 \times 10^{-9}$$

(第10面(r10)の非球面係数)

$$A6 = -0.34635 \times 10^{-8}$$

$$\varepsilon = 0.10000 \times 10$$

$$A8 = 0.66386 \times 10^{-6}$$

$$A4 = -0.35197 \times 10^{-9}$$

【0074】

〔実施例 7〕

f = 5.4mm ~ 8.0mm ~ 12.0mm (全系焦点距離)

FNO = 2.55 ~ 2.95 ~ 3.60 (F ナンバー)

(曲率半径) (軸上面間隔) (屈折率 (Nd)) (アッベ数 (vd))

r1 = 64.355

d1 = 0.650 N1 = 1.48749 $\nu_1 = 70.44$

r2 = 9.616

d2 = 1.136

r3 = 15.072

d3 = 1.400 N2 = 1.52510 $\nu_2 = 56.38$

r4 = 6.352

d4 = 1.939

r5 = 8.584

d5 = 2.060 N3 = 1.84877 $\nu_3 = 32.01$

r6 = 12.547

d6 = 15.531 ~ 7.207 ~ 1.500

r7 = ∞ (絞)

d7 = 1.500

r8 = 5.666

d8 = 3.346 N4 = 1.75450 $\nu_4 = 51.57$

r9 = -8.847

d9 = 0.100

r10 = -7.390

d10 = 0.600 N5 = 1.58340 $\nu_5 = 30.23$

r11 = 4.818

d11 = 0.400

r12 = 6.048

d12 = 2.459 N6 = 1.52510 $\nu_6 = 56.38$

r13 = 9.906

d13 = 1.000 ~ 3.334 ~ 6.995

r14 = 11.941

d14 = 1.979 N7 = 1.52510 $\nu_7 = 56.38$

r15 = -29.235

d15 = 0.500

r16 = ∞ d16 = 3.400 N8 = 1.51426 $\nu_8 = 69.60$ r17 = ∞

【 0 0 7 5 】 [第 3 面 (r3) の非球面係数]

A6 = -0.54257×10^{-4} $\epsilon = 0.10000 \times 10$ A8 = -0.76508×10^{-5} A4 = 0.17978×10^{-3}

[第 1 5 面 (r15) の非球面係数]

A6 = -0.30828×10^{-5} $\epsilon = 0.10000 \times 10$ A8 = 0.71904×10^{-7} A4 = 0.29756×10^{-3}

[第 1 2 面 (r12) の非球面係数]

A6 = -0.62953×10^{-5} $\epsilon = 0.10000 \times 10$ A8 = -0.77785×10^{-7} A4 = -0.18066×10^{-2}

【 0 0 7 6 】

〔実施例 8〕

f = 5.4mm ~ 8.8mm ~ 14.0mm (全系焦点距離)

FNO = 2.34 ~ 2.84 ~ 3.60 (F ナンバー)

(曲率半径) (軸上面間隔) (屈折率 (Nd)) (アッベ数 (vd))

r1 = 25.623

$d1= 0.650$ $N1=1.48749$ $\nu 1= 70.44$
 $r2= 9.290$
 $d2= 1.626$
 $r3*= 19.577$
 $d3= 1.400$ $N2=1.52510$ $\nu 2= 56.38$
 $r4= 5.973$
 $d4= 2.273$
 $r5= 7.949$
 $d5= 2.008$ $N3=1.84807$ $\nu 3= 28.75$
 $r6= 10.541$
 $d6=16.801 \sim 7.154 \sim 1.500$
 $r7= \infty$ (絞り)
 $d7= 1.500$
 $r8= 5.107$
 $d8= 2.743$ $N4=1.64626$ $\nu 4= 56.17$
 $r9= -9.178$
 $d9= 0.100$
 $r10= -8.533$
 $d10= 0.600$ $N5=1.58340$ $\nu 5= 30.23$
 $r11= 7.062$
 $d11= 0.849$
 $r12*= 7.572$
 $d12= 1.401$ $N6=1.52510$ $\nu 6= 56.38$
 $r13= 8.290$
 $d13= 1.000 \sim 4.278 \sim 9.371$
 $r14*= 9.062$
 $d14= 1.423$ $N7=1.58340$ $\nu 7= 30.23$
 $r15= 6.924$
 $d15= 0.747$
 $r16= 11.941$
 $d16= 1.979$ $N8=1.52510$ $\nu 8= 56.38$
 $r17*=-29.488$
 $d17= 0.500$
 $r18= \infty$
 $d18= 3.400$ $N9=1.54426$ $\nu 8= 69.60$
 $r19= \infty$

【 0 0 7 7 】 [第 3 面 (r3) の非球面係数]

$\epsilon = 0.10000 \times 10^0$
 $A4 = 0.16075 \times 10^{-3}$
 $A6 = 0.48397 \times 10^{-7}$
 $A8 = 0.67121 \times 10^{-7}$

[第 1 2 面 (r12) の非球面係数]

$\epsilon = 0.10000 \times 10^0$
 $A4 = -0.25048 \times 10^{-2}$
 $A6 = -0.87701 \times 10^{-6}$
 $A8 = -0.12082 \times 10^{-4}$

[第 1 4 面 (r14) の非球面係数]

〔 実施例 9 〕

f = 5.1mm \sim 7.5mm \sim 13.5mm (全系統点距離)FNO = 2.08 \sim 2.48 \sim 3.60 (F ナンバー)

[第 1 7 面 (r17) の非球面係数]

$\epsilon = 0.10000 \times 10^0$
 $A4 = -0.52484 \times 10^{-3}$
 $A6 = 0.58442 \times 10^{-7}$
 $A8 = 0.87159 \times 10^{-8}$

[第 1 7 面 (r17) の非球面係数]

$\epsilon = 0.10000 \times 10^0$
 $A4 = -0.91828 \times 10^{-3}$
 $A6 = -0.59033 \times 10^{-6}$
 $A8 = 0.27335 \times 10^{-4}$

【 0 0 7 8 】

〔曲率半径〕〔軸上面間隔〕〔屈折率(Nd)〕〔アッベ数(vd)〕

r1= 14.018
 d1= 0.650 N1=1.74388 v1= 51.93
 r2= 6.286
 d2= 1.790
 r3*= 17.191
 d3= 1.400 N2=1.52510 v2= 56.38
 r4= 5.770
 d4= 0.907
 r5= 6.726
 d5= 1.953 N3=1.84666 v3= 23.82
 r6= 10.531
 d6= 9.731 ~ 5.843 ~ 1.500
 r7= ∞ (絞り)
 d7= 1.500
 r8= 6.489
 d8= 1.774 N4=1.85000 v4= 40.04
 r9= 52.968
 d9= 0.665
 r10=-31.304
 d10= 0.600 N5=1.77185 v5= 23.46
 r11= 6.642
 d11= 0.400
 r12*=11.190
 d12= 2.101 N6=1.52510 v6= 56.38
 r13= -9.334
 d13= 1.000 ~ 5.310 ~ 15.247
 r14=-10.861
 d14= 1.200 N7=1.58340 v7= 30.23
 r15*=16.708
 d15= 0.100
 r16= 12.354
 d16= 2.934 N8=1.84353 v8= 40.59
 r17=-10.876
 d17= 2.914 ~ 2.385 ~ 0.717
 r18= ∞
 d18= 3.400 N9=1.54426 v9= 69.60
 r19= ∞

【0079】〔第3面(r3)の非球面係数〕

$\epsilon = 0.10000 \times 10$
 $A4 = 0.28799 \times 10^{-3}$
 $A6 = 0.40089 \times 10^{-5}$
 $A8 = 0.14823 \times 10^{-6}$

〔第12面(r12)の非球面係数〕

$\epsilon = 0.10000 \times 10$
 $A4 = -0.62816 \times 10^{-3}$
 $A6 = -0.22841 \times 10^{-5}$
 $A8 = 0.42945 \times 10^{-6}$

〔第15面(r15)の非球面係数〕

$\epsilon = 0.10000 \times 10$

$A4 = 0.60130 \times 10^{-3}$
 $A6 = -0.42374 \times 10^{-5}$
 $A8 = 0.11268 \times 10^{-7}$

【0080】また、図10～図18は、それぞれ前記実施例1～9に対応する無限遠の収差図であり、各図において、上段は広角端〔W〕、中段は中間焦点距離〔M〕、下段は望遠端〔T〕をそれぞれ表している。そして、球面収差図において、実線〔d〕はd線を表し、破線〔SC〕は正弦条件を表している。また、非点収差図において、実線〔DS〕と破線〔DM〕は、それぞれサジタル面とメリディオナル面での非点収差を表している。実施例1～9は、上記各条件式を満足する、また以

下に、各実施例1～9における、前記条件式(1)～
(5)、(10)～(16)に対応する値を示す。

【0081】

		$\phi P/\phi W$	$\phi P/\phi 1$	$\phi P/\phi 2$	$\phi P/\phi 3$	M3/M2
実施例1	G2:	0.25	0.63			0.00
	G6:	0.55		1.10		
実施例2	G2:	0.27	0.72			0.00
	G7:	0.25			1.00	
実施例3	G1:	0.15	0.39			0.00
	G7:	0.20			1.00	
実施例4	G2:	0.16	0.59			0.00
	G5:	0.32		0.68		
実施例5	G1:	0.14	0.38			0.00
	G7:	0.24		0.47	1.00	
実施例6	G2:	0.17	0.57			0.56
	G5:	0.26		0.65		
実施例7	G2:	0.24	0.86			0.00
	G5:	1.10		2.27		
	G6:	0.22		0.46		
	G7:	0.33			1.00	
実施例8	G2:	0.32	0.97			0.00
	G5:	0.78		1.64		
	G6:	0.05		0.11		
	G7:	0.08			0.35	
実施例9	G2:	0.31271	0.79			-0.18
	G6:	0.5375		1.19		
	G7:	0.48626			1.38	
	G8:	0.33			1.40	

【0082】

		$\log(\beta 2T/\beta 2W)/\log Z$	$\log(\beta 3T/\beta 3W)/\log Z$
実施例1	G2:	1.00	0.00
実施例2	G2:	1.00	0.00
実施例3	G1:	1.00	0.00
実施例4	G2:	0.99	0.01
実施例5	G1:	1.00	0.00
実施例6	G2:	1.87	-0.87
実施例7	G2:	0.99	0.01
実施例8	G2:	1.00	0.00
実施例9	G2:	0.75	0.25

【0083】

 $\log(\beta 3T/\beta 3W)/\log(\beta 2T/\beta 2W)$

実施例1	G2:	0.00
実施例2	G2:	0.00
実施例3	G1:	0.00
実施例4	G2:	0.01
実施例5	G1:	0.00
実施例6	G2:	-0.46
実施例7	G2:	0.01
実施例8	G2:	0.00
実施例9	G2:	0.34

【0084】

		$\phi P / \phi W \times h$	$\Sigma \phi P1 / \phi W \times h1$		
实施例 1	G2:	-0.27			
	G6:	0.66	0.39		
实施例 2	G2:	-0.28			
	G7:	0.17	-0.12		
实施例 3	G1:	-0.15			
	G7:	0.14	-0.01		
实施例 4	G2:	0.21			
	G5:	-0.30	-0.09		
实施例 5	G1:	-0.14			
	G7:	0.16	0.02		
实施例 6	G2:	0.19			
	G5:	-0.26	-0.08		
实施例 7	G2:	-0.26			
	G5:	-1.20			
	G6:	0.23			
	G7:	0.16	-1.06		
实施例 8	G2:	-0.33			
	G5:	-0.93			
	G6:	0.06			
	G7:	-0.04			
	G8:	0.14	-1.10		
实施例 9	G2:	-0.34			
	G6:	0.68			
	G7:	-0.25	0.09		
【0085】					
		$\phi 1 / \phi W$	$\phi 2 / \phi W$	$\phi 3 / \phi W$	
实施例 1	G2:	0.40	0.50	0.21	
实施例 2	G2:	0.37	0.50	0.25	
实施例 3	G1:	0.40	0.52	0.20	
实施例 4	G2:	0.27	0.47	0.34	
实施例 5	G1:	0.38	0.51	0.24	
实施例 6	G2:		0.29		0.40
					0.48
实施例 7	G2:		0.29		0.48
					0.33
实施例 8	G2:	0.33	0.47	0.23	
实施例 9	G2:	0.39	0.45	0.35	
【0086】					

		$Cp \times (N' - N) / \phi W$	
		物体側	像側
実施例 1	G2:	0.23	-0.50
	G6:	0.25	0.31
実施例 2	G2:	0.25	-0.54
	G7:	0.33	-0.10
実施例 3	G1:	0.22	-0.38
	G7:	0.35	-0.17
実施例 4	G2:	0.13	0.031
	G5:	-0.44	0.12
実施例 5	G1:	0.18	-0.33
	G7:	0.45	-0.23
実施例 6	G2:	0.18	-0.01
	G5:	0.37	-0.67
実施例 7	G2:	0.19	-0.45
	G5:	-0.43	-0.65
	G6:	0.47	-0.29
実施例 8	G7:	0.24	0.10
	G2:	0.15	-0.48
	G5:	-0.37	-0.40
	G6:	0.37	-0.34
実施例 9	G7:	0.35	-0.46
	G8:	0.24	0.10
	G2:	0.17	-0.49
	G6:	0.25	0.30
	G7:	-0.29	-0.19

【0087】また以下に、上記非球面の条件式(7)～(9)に対応する値を示す。ここでのYは非球面最大光路高さである。

【0088】《実施例1》

[第3面(r3)の値]

[高さ] $(\{X\} - \{X0\}) / \{CO(N' - N) \cdot f1\}$

0.00Y	-0.00000
0.20Y	-0.00036
0.40Y	-0.00585
0.60Y	-0.03124
0.80Y	-0.10983
1.00Y	-0.31946

[第12面(r12)の値]

[高さ] $(\{X\} - \{X0\}) / \{CO(N' - N) \cdot f2\}$

0.00Y	0.00000
0.20Y	-0.00016
0.40Y	-0.00266
0.60Y	-0.01382
0.80Y	-0.04620
1.00Y	-0.12141

【0089】《実施例2》

[第3面(r3)の値]

[高さ] $(\{X\} - \{X0\}) / \{CO(N' - N) \cdot f1\}$

0.00Y	-0.00000
-------	----------

0.20Y -0.00040

0.40Y -0.00615

0.60Y -0.03442

0.80Y -0.12249

1.00Y -0.36724

[第14面(r14)の値]

[高さ] $(\{X\} - \{X0\}) / \{CO(N' - N) \cdot f3\}$

0.00Y 0.00000

0.20Y -0.00005

0.40Y -0.00072

0.60Y -0.00343

0.80Y -0.00979

1.00Y -0.02004

【0090】《実施例3》

[第1面(r1)の値]

[高さ] $(\{X\} - \{X0\}) / \{CO(N' - N) \cdot f1\}$

0.00Y -0.00000

0.20Y -0.00047

0.40Y -0.00762

0.60Y -0.04017

0.80Y -0.13975

1.00Y -0.40512

[第14面(r14)の値]

[高さ] $(\{X\} - \{X0\}) / \{CO(N' - N) \cdot f3\}$

0.00Y 0.00000

0.20Y -0.00007

0.40Y -0.00103

0.60Y -0.00497

0.80Y -0.01421

1.00Y -0.02846

【0091】《実施例4》

[第3面(r3)の値]

[高さ] $(\{X\} - \{X0\}) / \{CO(N' - N) \cdot f1\}$

0.00Y -0.00000

0.20Y -0.00034

0.40Y -0.00549

0.60Y -0.02824

0.80Y -0.09332

1.00Y -0.24836

[第11面(r11)の値]

[高さ] $(\{X\} - \{X0\}) / \{CO(N' - N) \cdot f2\}$

0.00Y 0.00000

0.20Y -0.00086

0.40Y -0.01414

0.60Y -0.07574

0.80Y -0.26114

1.00Y -0.44147

【0092】《実施例5》

[第1面(r1)の値]

[高さ] $(\{X\} - \{X0\}) / \{CO(N' - N) \cdot f1\}$

0.00Y	-0.00000
0.20Y	-0.00077
0.40Y	-0.01256
0.60Y	-0.06639
0.80Y	-0.22928
1.00Y	-0.65070

〔第14面(r14)の値〕

〔高さ〕 $(|X|-|X_0|)/\{CO(N'-N)\cdot f3\}$

0.00Y	0.00000
0.20Y	-0.00008
0.40Y	-0.00129
0.60Y	-0.00655
0.80Y	-0.02065
1.00Y	-0.04955

【0093】《実施例6》

〔第3面(r3)の値〕

〔高さ〕 $(|X|-|X_0|)/\{CO(N'-N)\cdot f1\}$

0.00Y	-0.00000
0.20Y	-0.00041
0.40Y	-0.00663
0.60Y	-0.03128
0.80Y	-0.11465
1.00Y	-0.31309

〔第10面(r10)の値〕

〔高さ〕 $(|X|-|X_0|)/\{CO(N'-N)\cdot f2\}$

0.00Y	0.00000
0.20Y	-0.00016
0.40Y	-0.00260
0.60Y	-0.01388
0.80Y	-0.04736
1.00Y	-0.12790

【0094】《実施例7》

〔第3面(r3)の値〕

〔高さ〕 $(|X|-|X_0|)/\{CO(N'-N)\cdot f1\}$

0.00Y	-0.00000
0.20Y	-0.00058
0.40Y	-0.00440
0.60Y	-0.04961
0.80Y	-0.17067
1.00Y	-0.55893

〔第12面(r12)の値〕

〔高さ〕 $(|X|-|X_0|)/\{CO(N'-N)\cdot f2\}$

0.00Y	0.00000
0.20Y	-0.00011
0.40Y	-0.00182
0.60Y	-0.00969
0.80Y	-0.03330
1.00Y	-0.07218

〔第15面(r15)の値〕

〔高さ〕 $(|X|-|X_0|)/\{CO(N'-N)\cdot f3\}$

0.00Y	0.00000
0.20Y	-0.00033
0.40Y	-0.00502
0.60Y	-0.02361
0.80Y	-0.06629
1.00Y	-0.13286

【0095】《実施例8》

〔第3面(r3)の値〕

〔高さ〕 $(|X|-|X_0|)/\{CO(N'-N)\cdot f1\}$

0.00Y	-0.00000
0.20Y	-0.00082
0.40Y	-0.01333
0.60Y	-0.07171
0.80Y	-0.26196
1.00Y	-0.82010

〔第12面(r12)の値〕

〔高さ〕 $(|X|-|X_0|)/\{CO(N'-N)\cdot f2\}$

0.00Y	0.00000
0.20Y	-0.00020
0.40Y	-0.00328
0.60Y	-0.01759
0.80Y	-0.06132
1.00Y	-0.17301

〔第14面(r14)の値〕

〔高さ〕 $(|X|-|X_0|)/\{CO(N'-N)\cdot f3\}$

0.00Y	0.00000
0.20Y	-0.00020
0.40Y	-0.00311
0.60Y	-0.01525
0.80Y	-0.04605
1.00Y	-0.16561

〔第17面(r17)の値〕

〔高さ〕 $(|X|-|X_0|)/\{CO(N'-N)\cdot f1\}$

0.00Y	0.00000
0.20Y	0.00008
0.40Y	0.01090
0.60Y	0.05583
0.80Y	0.17801
1.00Y	0.43102

【0096】《実施例9》

〔第3面(r3)の値〕

〔高さ〕 $(|X|-|X_0|)/\{CO(N'-N)\cdot f1\}$

0.00Y	-0.00000
0.20Y	-0.00048
0.40Y	-0.00802
0.60Y	-0.04570
0.80Y	-0.15539
1.00Y	-0.44095

〔第12面(r12)の値〕

〔高さ〕	$(\{X\}-\{X_0\})/(\{C_0(N'-N)\cdot f\})$
0.00Y	0.00000
0.20Y	-0.00007
0.40Y	-0.00110
0.60Y	-0.00579
0.80Y	-0.01922
1.00Y	-0.04962

〔第15面(r15)の値〕

〔高さ〕	$(\{X\}-\{X_0\})/(\{C_0(N'-N)\cdot f\})$
0.00Y	0.00000
0.20Y	-0.00067
0.40Y	-0.01051
0.60Y	-0.05178
0.80Y	-0.15744
1.00Y	-0.36553

【0097】また、図19は、第10の実施形態のズームレンズの光学系の構成を示している。同図の左側が物体側、右側が像側である。尚、図中の矢印は、ズーム時の各レンズ群の広角端から望遠端への移動の様子を模式的に表したものである。破線で表す矢印は、移動しない事を示している。また、同図はそのズーム時の広角端の状態を示している。そして、同図に示すように、本実施

形態は負正正3成分ズームであり、物体側から順に、第1レンズ群Gr1、第2レンズ群Gr2、第3レンズ群Gr3から構成され、2つのレンズ群が移動するタイプである。

【0098】Gr1は全体として負のパワーを有する。また、Gr2及びGr3は全体として正のパワーを有する。物体側から順に、1枚目～6枚目のレンズをそれぞれG1～G6とする。本実施形態の各レンズ群は、それぞれこれらのレンズを適宜組み合わせた構成となっている。そして、Gr2には絞りSが含まれている。尚、像側端部の平行平板はローパスフィルターLPFである。同図に示すように、本実施形態では、同図の斜線で示す物体側から1枚目(G1)及び5枚目(G5)のレンズがプラスチックレンズである。

【0099】以下に挙げる実施例10のコンストラクションデータは、前述した第10の実施形態に対応しており、第10の実施形態を表すレンズ構成図(図19)は、対応する実施例10のレンズ構成を示している。また、実施例10のコンストラクションデータの表示の構成は、上記実施例1～9で示したものと同様である。

【0100】

《実施例10》

f=5.4mm ~ 8.4mm ~ 15.6mm (全系焦点距離)

FNO=2.57 ~ 3.04 ~ 4.20 (Fナンバー)

〔曲率半径〕〔軸上面間隔〕〔屈折率(Nd)〕〔アッベ数(νd)〕

r1*=-34.564

d1= 1.600 N1=1.52510 ν1= 56.38

r2*= 7.185

d2= 3.500

r3= 10.666

d3= 2.344 N2=1.75000 ν2= 25.14

r4= 17.516

d4=22.572 ~ 11.179 ~ 1.713

r5= ∞ (平行)

d5= 1.500

r6= 8.600

d6= 2.941 N3=1.80420 ν3= 46.50

r7= -8.598

d7= 0.010 N4=1.51400 ν4= 42.83

r8= -8.598

d8= 0.600 N5=1.70055 ν5= 30.11

r9= 8.582

d9= 0.200

r10*= 5.244

d10= 3.249 N6=1.52510 ν6= 56.38

r11*= 6.300

d11= 2.740 ~ 5.844 ~ 13.277

r12= 21.195

d12= 2.000 N7=1.48749 ν7= 70.44

$$r13=-16.672$$

$$d13= 1.086$$

$$r14= \infty$$

$$d14= 3.400 \quad N8=1.51680 \quad n8= 64.20$$

$$r15= \infty$$

【0101】(第1面(r1)の非球面係数)

$$\epsilon = 0.10000 \times 10$$

$$A4= 0.43400 \times 10^{-3}$$

$$A6=-0.55461 \times 10^{-5}$$

$$A8= 0.27915 \times 10^{-7}$$

(第2面(r2)の非球面係数)

$$\epsilon = 0.10000 \times 10$$

$$A4= 0.26861 \times 10^{-3}$$

$$A6= 0.25040 \times 10^{-5}$$

$$A8=-0.23353 \times 10^{-7}$$

(第10面(r10)の非球面係数)

$$\epsilon = 0.10000 \times 10$$

$$A4=-0.30306 \times 10^{-3}$$

$$A6=-0.13415 \times 10^{-5}$$

$$A8=-0.10911 \times 10^{-7}$$

(第11面(r11)の非球面係数)

$$\epsilon = 0.10000 \times 10$$

$$A4= 0.19342 \times 10^{-3}$$

$$A6= 0.50893 \times 10^{-5}$$

$$A8=-0.42081 \times 10^{-7}$$

【0102】また、図20は、前記実施例10に対応する無限遠の収差図であり、同図において、上段は広角端〔W〕、中段は中間焦点距離〔M〕、下段は望遠端〔T〕をそれぞれ表している。そして、球面収差図において、実線(d)はd線を表し、破線(SC)は正弦条件を表している。また、非点収差図において、実線(DS)と破線(DM)は、それぞれサジタル面とメリディオナル面での非点収差を表している。

【0103】続いて、実施例10における、前記条件式(1)～(4)、(10)、(11)、(13)、(14)に対応する値を示す。

【0104】

$$\begin{array}{ccc} |\phi P/\phi 1| & |\phi P/\phi 2| & M3/M2 \\ 1.698 & 0.417 & 0 \end{array}$$

【0105】

$$\begin{array}{c} \log(\beta 2T/\beta 2W)/\log Z \\ 0.998 \end{array}$$

【0106】

$$\begin{array}{c} \Sigma \phi P1/\phi W \times h1 \\ -0.265 \end{array}$$

【0107】

$$\begin{array}{cc} |\phi 1/\phi W| & \phi 2/\phi W \\ 0.284 & 0.405 \end{array}$$

【0108】

$$Cp \times (N' - N) / \phi W$$

$$r1: 0.082$$

$$r2: 0.395$$

$$r10: -0.541$$

$$r11: 0.473$$

【0109】

【発明の効果】以上説明したように、本発明によれば、負正2成分ズームにプラスチックレンズを効果的に配する事により、特にデジタルスチルカメラに適した、小型、高画質で安価なズームレンズを提供する事ができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】第1の実施形態のズームレンズの光学系の構成を示す図。

【図2】第2の実施形態のズームレンズの光学系の構成を示す図。

【図3】第3の実施形態のズームレンズの光学系の構成を示す図。

【図4】第4の実施形態のズームレンズの光学系の構成を示す図。

【図5】第5の実施形態のズームレンズの光学系の構成を示す図。

【図6】第6の実施形態のズームレンズの光学系の構成を示す図。

【図7】第7の実施形態のズームレンズの光学系の構成を示す図。

【図8】第8の実施形態のズームレンズの光学系の構成を示す図。

【図9】第9の実施形態のズームレンズの光学系の構成を示す図。

【図10】実施例1に対応する無限遠の収差図。

【図11】実施例2に対応する無限遠の収差図。

【図12】実施例3に対応する無限遠の収差図。

【図13】実施例4に対応する無限遠の収差図。

【図14】実施例5に対応する無限遠の収差図。

【図15】実施例6に対応する無限遠の収差図。

【図16】実施例7に対応する無限遠の収差図。

【図17】実施例8に対応する無限遠の収差図。

【図18】実施例9に対応する無限遠の収差図。

【図19】第10の実施形態のズームレンズの光学系の構成を示す図。

【図20】実施例10に対応する無限遠の収差図。

【符号の説明】

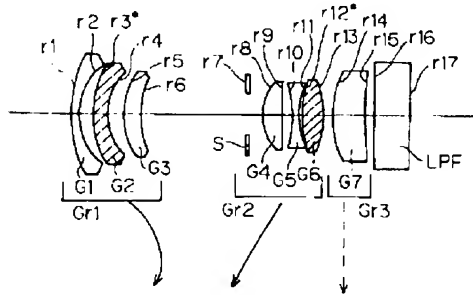
G1～G8 レンズ

L P F ローパスフィルター

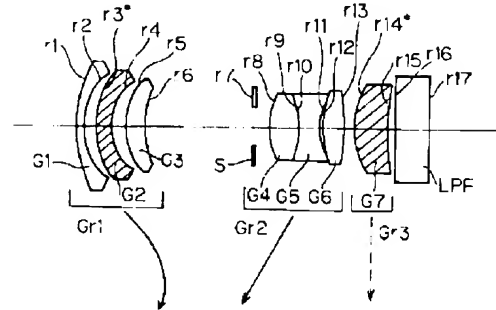
Gr1 第1レンズ群
Gr2 第2レンズ群

Gr3 第3レンズ群
S 絞り

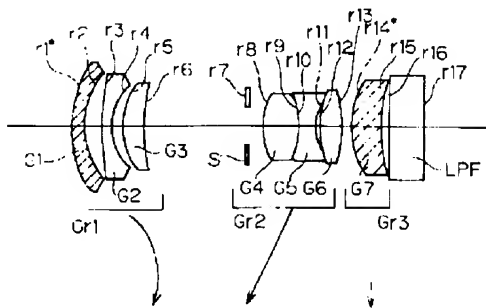
【図1】



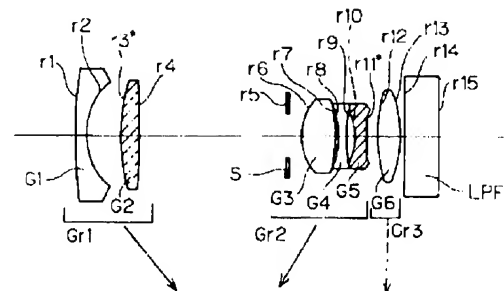
【図2】



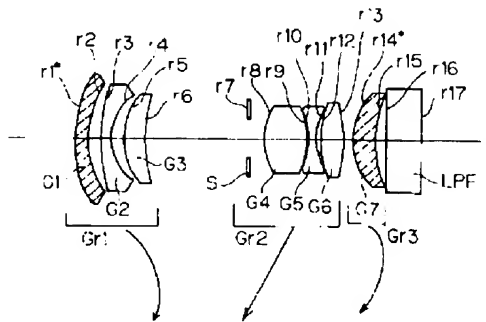
【図3】



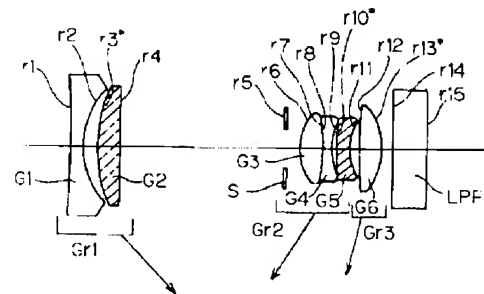
【図4】



【図5】

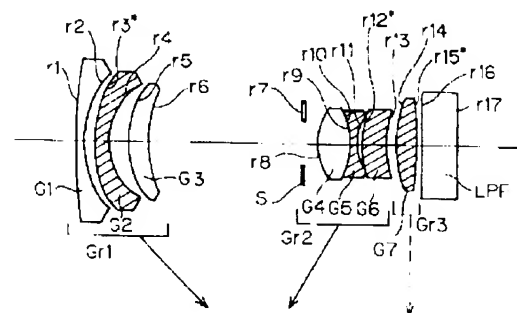
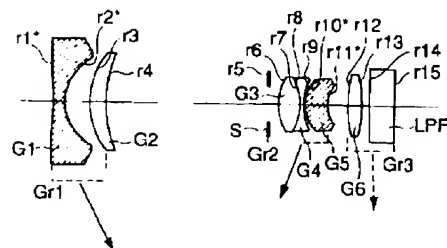


【図6】

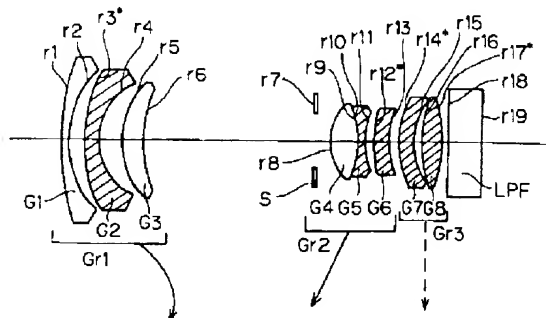


【図7】

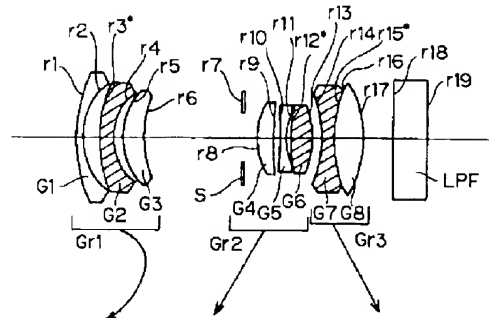
【図9】



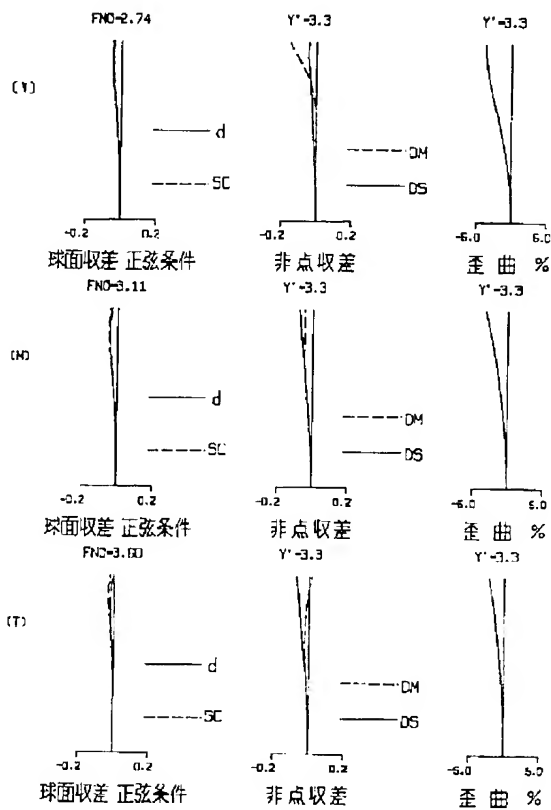
【图8】



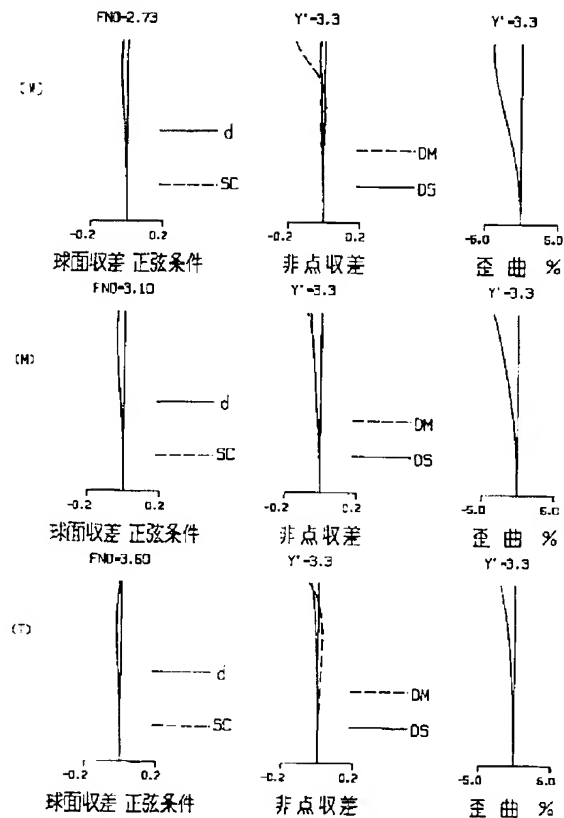
【图9】



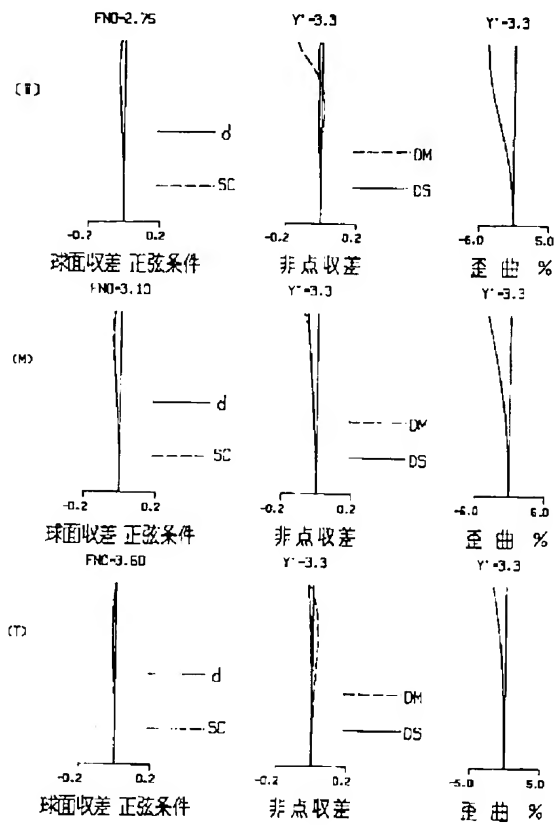
【图10】



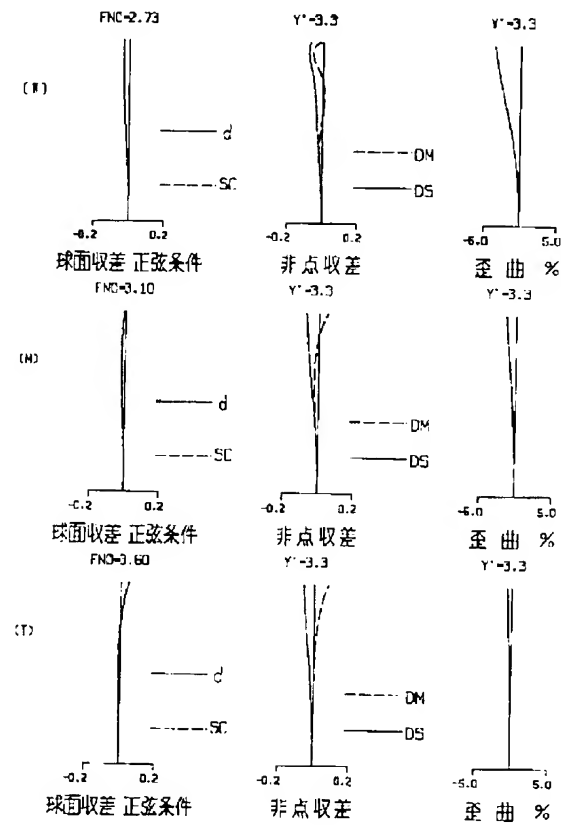
【图11】



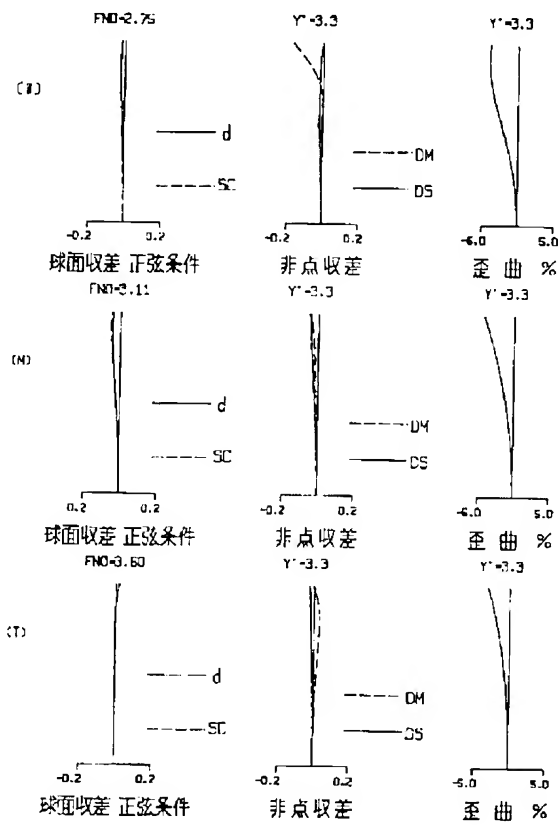
【图12】



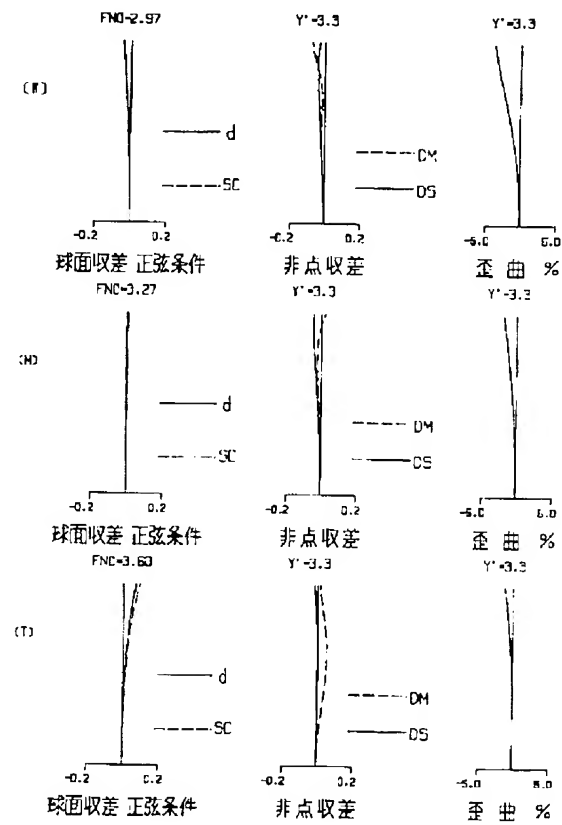
【图13】



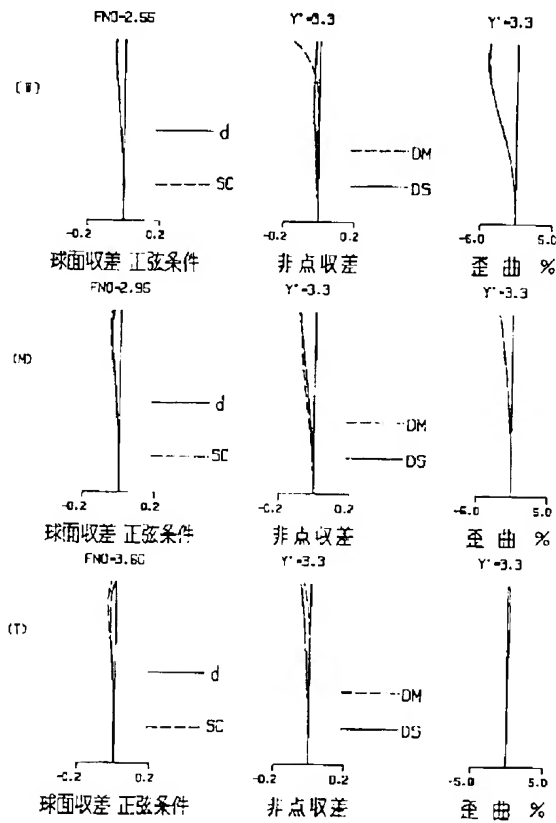
【图14】



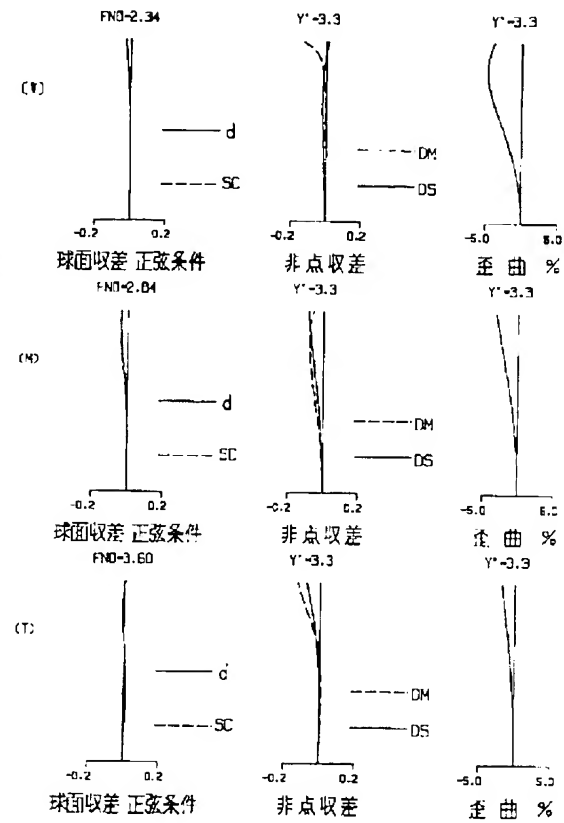
【图15】



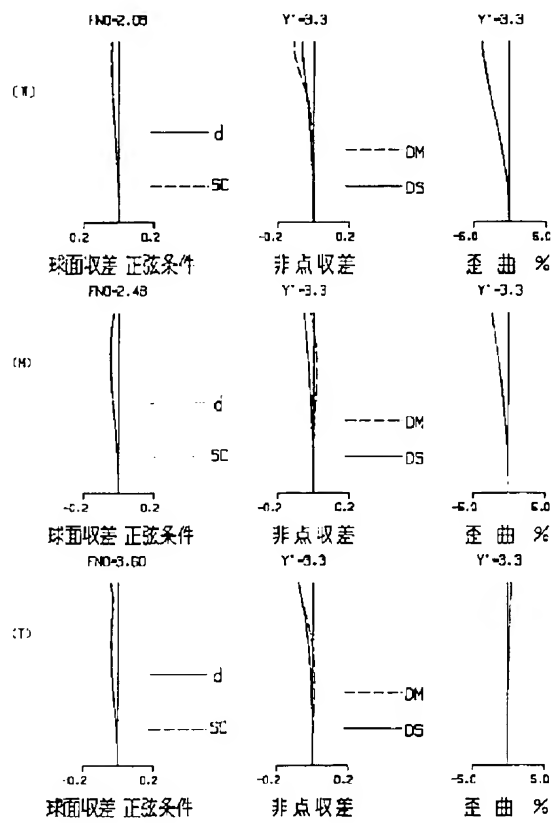
【图16】



【图17】



【图18】



【图20】

